

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 07-231508
(43)Date of publication of application : 29.08.1995

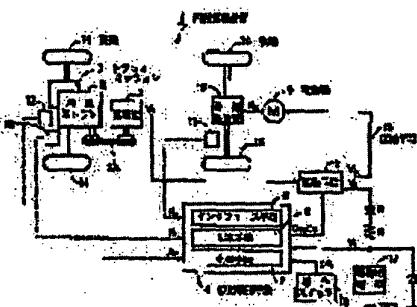
(51)Int.Cl. B60L 11/14
B60K 6/00
B60K 8/00
B60K 17/04

(54) FOUR WHEEL DRIVE SYSTEM

(57)Abstract:

PURPOSE: To provide a more convenient four wheel drive system by driving the front or rear wheels by an internal combustion engine and driving the remaining wheels by a motor.

CONSTITUTION: In the four wheel drive system 1, energy of an internal-combustion engine 2 is converted through a generator 3 into electric energy which is fed to a power supply (voltage V1). A drive means 8 drives a motor 9 with a voltage VM thus driving the rear wheel 16 and thereby the front wheel 14 can be driven by the internal-combustion engine 2 while driving the rear wheel 16 by the motor 9. Furthermore, a drive control means 4 makes a decision whether the driving power VM supply to the motor 9 must be started or stopped based on the signals NF, NR, NK from a front wheel r.p.m. sensor 10, a rear wheel r.p.m. sensor 11 and an accelerator opening sensor 12 thus realizing a four wheel drive corresponding to the conditions of vehicle. Four wheel drive can be set forcible by operating an operational switch 18.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination] 30.10.1997

[Date of sending the examiner's decision of rejection] 27.06.2000

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision
of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-231508

(43)公開日 平成7年(1995)8月29日

(51)Int.Cl. ⁶	識別記号	序内整理番号	F I	技術表示箇所
B 60 L 11/14		7227-5H		
B 60 K 6/00				
8/00				
17/04	G 9035-3D			
		B 60 K 9/00	Z	
		審査請求 未請求 請求項の数 3 O L (全 6 頁)		

(21)出願番号 特願平6-21453

(22)出願日 平成6年(1994)2月18日

(71)出願人 000005326

本田技研工業株式会社

東京都港区南青山二丁目1番1号

(72)発明者 大塚 和男

埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会

社本田技術研究所内

(72)発明者 佐藤 貴之

埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会

社本田技術研究所内

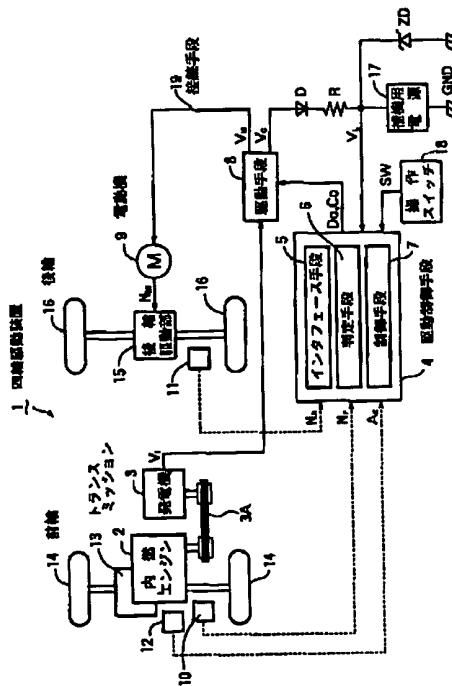
(74)代理人 弁理士 下田 容一郎 (外3名)

(54)【発明の名称】 四輪駆動装置

(57)【要約】

シンプルで使い勝手のよい、利便性の高い四輪駆動装置を提供する。

【構成】 内燃エンジン2からの回転力をベルト3Aを介して受け、電気エネルギーに変換して電圧V₁を出力する発電機3と、マイクロプロセッサを基本に構成する駆動制御手段4と、駆動制御手段4から出力される判定信号D₀に基づいて電動機駆動電圧V₂を出力する駆動手段8と、電動機駆動電圧V₂で駆動される電動機9と、電動機9の回転力N₁に基づき後輪16を駆動する後輪駆動部15と、センサ信号N₂、N₃、A₁を駆動制御手段4に供給する前輪回転数センサ10、後輪回転数センサ11およびアクセル開度センサ12とから構成する四輪駆動装置1。



1

2

【特許請求の範囲】

【請求項1】 内燃エンジンにより駆動される発電機と、この発電機が発生する電気エネルギーで作動する電動機と、この電動機に供給される電気エネルギーを制御する駆動制御手段とを備え、前後輪のうち、一方の車輪を前記内燃エンジンで駆動し、他方の車輪を車両の状態に応じて前記電動機で駆動することを特徴とする四輪駆動装置。

【請求項2】 前記駆動制御手段は、アクセル開度センサ、前記前輪および前記後輪に設けた回転数センサの各センサ出力に基づいて前記電動機への電気エネルギーの供給ならびに停止を判定する判定手段を備えたことを特徴とする請求項1記載の四輪駆動装置。

【請求項3】 前記電動機と接続して電気エネルギーを供給する接続手段を設けたことを特徴とする請求項1記載の四輪駆動装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】 【産業上の利用分野】 この発明は車両の四輪駆動装置に係り、特に内燃エンジンで駆動される発電機の電気エネルギーを利用し、前後輪のうち、いずれか一方の車輪を電動機を介して駆動する四輪駆動装置に関する。

【0002】 【従来の技術】 従来の四輪駆動装置において、例えば前輪を内燃エンジンで駆動し、後輪を車載の大容量バッテリで電動機を作動させることにより駆動するよう構成されたものは知られている。

【0003】 また、車載の大容量バッテリで電動機を駆動し、前後輪の両方を駆動するよう構成された四輪駆動装置も知られている。

【0004】 【発明が解決しようとする課題】 従来の四輪駆動装置は、充電可能な大容量バッテリを車両に搭載して動力源に利用しなければならず、バッテリの重量が重く、占有空間が広いので、バッテリの車両の重量に占める割合が大きくなったり、車両の利用スペースが狭くなる課題がある。

【0005】 また、現時点において、大容量バッテリは長時間の充電を必要としたり、体積が大きく、重いために車両への搭載、車両からの取外し等の作業性がよくない課題が想定される。

【0006】 この発明はこのような課題を解決するためなされたもので、その目的は内燃エンジンを動力源として電気エネルギーに変換し、電気エネルギーで電動機を駆動することにより、前後輪のいずれか一方の車輪を駆動するシンプルで利便性の高い四輪駆動装置を提供することにある。

【0007】 【課題を解決するための手段】 前記課題を解決するためこの発明に係る四輪駆動装置は、内燃エンジンにより駆

10

20

30

40

50

動される発電機と、発電機が発生する電気エネルギーで作動する電動機と、電動機に供給される電気エネルギーを制御する駆動制御手段とを備え、前後輪のうち、一方の車輪を内燃エンジンで駆動し、他方の車輪を車両の状態に応じて電動機で駆動することを特徴とする。

【0008】 また、この発明に係る四輪駆動装置の駆動制御手段は、アクセル開度センサ、前輪および後輪に設けた回転数センサの各センサ出力に基づいて電動機への電気エネルギーの供給ならびに停止を判定する判定手段を備えたことを特徴とする。

【0009】 さらに、この発明に係る四輪駆動装置は、電動機と接続して電気エネルギーを供給する接続手段を設けたことを特徴とする。

【0010】

【作用】 この発明に係る四輪駆動装置は、発電機、電動機および駆動制御手段を備え、発電機は内燃エンジンのエネルギーを電気エネルギーに変換し、駆動制御手段が電気エネルギーの供給を制御して電動機を作動するので、大容量のバッテリを必要とせずに前後輪のいずれか一方の車輪を電気的に駆動することができる。

【0011】 また、この発明に係る四輪駆動装置は、駆動制御手段に判定手段を備え、アクセル開度センサ、前輪および後輪に設けた回転数センサの各センサ出力に基づいて電動機への電気エネルギーの供給ならびに停止を判定するので、車両の状態に応じて四輪駆動ができる。

【0012】 さらに、この発明に係る四輪駆動装置は、接続手段を設け、接続手段を介して電気エネルギーを供給するので、対象となる車両と電動機を有する他の移動体とを連結し、他の移動体の車輪も駆動することができる。

【0013】

【実施例】 以下、この発明の実施例を添付図面に基づいて説明する。図1はこの発明に係る四輪駆動装置の全体要部構成図である。図1において、四輪駆動装置1は、内燃エンジン2からの回転力をベルト3Aを介して受け、電気エネルギーに変換して電圧V₁を出力する発電機3と、マイクロプロセッサを基本に構成する駆動制御手段4と、駆動制御手段4から出力される判定信号D₀に基づいて電動機駆動電圧V₄を出力する駆動手段8と、電動機駆動電圧V₄で駆動される電動機9と、電動機9の回転力N₉に基づき後輪16を駆動する後輪駆動部15と、センサ信号N₁、N₂、A₁を駆動制御手段4に供給する前輪回転数センサ10と、後輪回転数センサ11およびアクセル開度センサ12とから構成する。

【0014】 補機用電源17は充電可能な12V系バッテリであり、駆動手段8から供給される充電電圧V_Cで充電され、車載のアクセサリ(補機類)や駆動制御手段4およびセンサ10～12に電源V_C(12V)を供給する。トランスミッション13は、内燃エンジン2の駆動力を伝達して前輪14を駆動する。操作スイッチ18

は、電動機9に電動機駆動電圧V_mを供給するよう駆動制御手段4を強制的に制御するマニュアル操作のスイッチで構成する。

【0015】なお、接続手段19は接続線およびコネクタ等で構成し、電動機駆動電圧V_mを電動機9に供給するよう駆動手段8と電動機9を接続する。また、接続手段19は、内燃エンジン2を備えず、電動機9および後輪駆動部15(前輪を駆動してもよい)を備えた、例えば空港等の運搬車やキャンピングカー等の牽引される車両に接続し、電動機駆動電圧V_mを供給して車両を駆動することもできる。

【0016】駆動制御手段4は、インターフェース手段5、判定手段6、制御手段7を備え、前輪回転数センサ10、後輪回転数センサ11およびアクセル開度センサ12が検出するアナログの前輪回転数信号N_r、後輪回転数信号N_fおよびアクセル開度信号A_rに基づいて四輪駆動装置1が搭載された車両の状態を判定し、四輪駆動モードまたは充電モードに対応した判定信号D_o、C_oを出力する。

【0017】前輪回転数センサ10、後輪回転数センサ11は、それぞれ前輪14、後輪16の回転数を常時検出し、検出したアナログ電気信号である前輪回転数信号N_r、後輪回転数信号N_fを駆動制御手段4に提供する。アクセル開度センサ12はアクセル開度を常に監視してアナログ電気信号であるアクセル開度信号A_rを駆動制御手段4に提供する。

【0018】このように、この発明に係る四輪駆動装置1は、内燃エンジン2のエネルギーを発電機3で電気エネルギーに変換して電源(電圧V₁)を供給し、駆動手段8から電動機駆動電圧V_mで電動機9を駆動することにより後輪16を駆動するように構成したので、前輪14を内燃エンジン2で駆動するとともに、後輪16を電動機9で駆動する四輪駆動装置が構成できる。

【0019】また、駆動制御手段4が前輪回転数センサ10、後輪回転数センサ11およびアクセル開度センサ12のセンサ信号N_r、N_f、A_rに基づいて電動機9への電動機駆動電圧V_mの供給、停止を判定するので、車両の状況に応じて四輪駆動することができる。なお、操作スイッチ18を操作して強制的に四輪駆動にすることもできる。

【0020】図2は駆動制御手段の要部ブロック構成図である。図2において、駆動制御手段4は、インターフェース手段5、判定手段6、制御手段7を備え、前輪回転数センサ10、後輪回転数センサ11およびアクセル開度センサ12が検出する前輪回転数信号N_r、後輪回転数信号N_fおよびアクセル開度信号A_rに基づいて車両の四輪駆動モードまたは充電モードを判定し、判定信号D_o、C_oを出力する。

【0021】インターフェース手段5は、A/Dコンバータ21およびデータ記憶部22を備え、制御手段7から

の制御信号C₁により、A/Dコンバータ21がアナログ電気信号の前輪回転数信号N_r、後輪回転数信号N_fおよびアクセル開度信号A_rを、それぞれデジタル信号の前輪回転数信号N_{r0}、後輪回転数信号N_{f0}およびアクセル開度信号A_{r0}に変換し、RAM等の書き換え可能なメモリで構成したデータ記憶部22に一時書き込み、読み出して出力する。

【0022】判定手段6は、基準回転数変換部23、比較部24、シーケンス部25、判定部26、状態記憶部27を備える。基準回転数変換部23はROM等のメモリを備え、予め車両走行のアクセル開度A_{r0}に対応した標準的な前後輪の標準回転数N_sを記憶しておき、インターフェース手段5からデジタルのアクセル開度信号A_{r0}が供給されると、アクセル開度信号A_{r0}に対応する標準回転数N_sを読み出し、標準回転数信号N_sを比較部24に提供する。標準回転数N_sはアクセル開度に対応した標準的な値なので、車両が段差、ぬかるみ、スリップ等の状態にある場合には前輪回転数信号N_r、後輪回転数信号N_fが標準回転数N_sと異なるため、標準回転数N_sと前輪回転数信号N_r、後輪回転数信号N_fとの偏差、および前輪回転数信号N_rと後輪回転数信号N_fの偏差などから車両の状態を判断し、四輪駆動にすべきか否かを判定する。

【0023】比較部24は複数の偏差演算手段およびコンパレータ等から構成し、シーケンス部25からのシーケンス信号S_iに従って、標準回転数信号N_sと前輪回転数信号N_{r0}、標準回転数信号N_sと後輪回転数信号N_{f0}、および前輪回転数信号N_{r0}と後輪回転数信号N_{f0}のそれぞれ偏差を順番に演算し、それぞれの偏差をコンパレータで予め設定した所定値と比較して大小の判定(H1、H2、H3データ)をし、比較データH_o(H1、H2、H3データ)を判定部26に供給する。比較データH_oは、H1、H2、H3の各データがそれぞれ正、零、負の3つの状態のデータを、例えばデジタル符号化して構成する。なお、比較データH_oは、H1、H2、H3の各データが、それぞれ所定の値(H_{o1}、H_{o2}、H_{o3})を超える場合、それぞれ別の所定の値(H_{o1}、H_{o2}、H_{o3})を下回る場合等も表すよう構成することもできる。シーケンス部25は、制御手段7からの制御信号C₂に基づいて予め設定された順序で偏差演算、比較、大小判定およびデータ出力を実行する。

【0024】判定部26は、制御手段7の制御信号C₃で制御され、デジタル符号化した比較データH_oを状態記憶部27に予め記憶してあるデジタル符号化された車両状態データJ_sに照会し、比較データH_oと車両状態データJ_sが一致する場合は四輪駆動モードの判定信号D_oを出力し、比較データH_oが車両状態データJ_sに一致しない場合には充電モードの判定信号C_oを出力するよう構成する。

【0025】状態記憶部27はROM等のメモリで構成

し、四輪駆動モードのみの状態を示すデジタル符号化された車両状態データ J_3 を予め設定する。

【0026】例えば、車両が段差を通過するような場合、前輪がわずかに回転し、後輪が停止しているような状態には、アクセル開度 A_{x0} に対応する標準回転数信号 N_3 と前輪回転数信号 N_{x0} 、後輪回転数信号 N_{z0} との偏差は所定値を越えた正の値 ($N_3 - N_{x0} > 0, N_3 - N_{z0} > 0$) で、前輪回転数信号 N_{x0} と後輪回転数信号 N_{z0} との偏差も零か正の値 ($N_{x0} - N_{z0} \geq 0$) ので、比較部 24 は前記状態に対応したデジタル符号化した比較データ H_0 を判定部 26 に提供し、状態記憶部 27 に前記状態に対応した比較データ H_0 と同じデジタル符号化した車両状態データ J_3 を予め設定しておけば、判定部 26 は比較データ H_0 を車両状態データ J_3 に照会して一致していることを判定し、四輪駆動モードの判定信号 D_0 を出力する。

【0027】制御手段 7 は、四輪駆動装置 1 全体の動作を制御するため予め設定されたプログラムソフトに従い、駆動制御手段 4 の各機能ブロックにタイマ信号やタイミング信号等からなる制御信号 $C_1 \sim C_3$ を提供する。また、制御手段 7 は、操作スイッチ 18 からのスイッチ情報 S_W を受け、制御信号 C_3 を判定部 26 に送り、判定部 26 に提供される比較データ H_0 の内容に拘らず強制的に四輪駆動モードの判定信号 D_0 を出力するよう制御する。

【0028】さらに、制御手段 7 は、比較部 24 から比較データ H_0 を出力する際、判定部 26 から判定信号 D_0 (または C_0) を出力する際には、図示しない時限タイマを駆動して比較データ H_0 、判定信号 D_0 (または C_0) が所定時間を越えて継続する場合のみ信号を出力するよう制御し、ノイズやイレギュラな現象による誤動作を防止するよう構成する。

【0029】図 1 の駆動制御手段 4 から出力される判定信号 D_0 (または C_0) は駆動手段 8 に提供され、駆動手段 8 の動作を制御する。図 3 に図 1 の駆動手段の一実施例ブロック構成図を示す。駆動手段 8 は切替部 28 および定電圧回路 29 を備え、切替部 28 は、例えば 2 状態の選択スイッチで構成し、図 1 の駆動制御手段 4 からの判定信号 D_0 によりスイッチの接点 S_a 側を選択し、発電機 3 が発生した電圧 V_1 を電動機駆動電圧 V_m として接続手段 19 を介して電動機 9 に供給して四輪駆動モードとする。

【0030】また、駆動制御手段 4 から判定信号 C_0 が提供されると、切替部 28 はスイッチの接点 S_b 側を選択し、発電機 3 が発生した電圧 V_1 を定電圧回路 29 に供給する。定電圧回路 29 は、電圧 V_1 を充電に適した定電圧 V_c まで降圧し、図 1 の逆流防止ダイオード D および保護用抵抗 R を介して補機用電源 17 (12V 系バッテリ) に供給して充電電圧 V_L (12V) となるよう充電する。なお、定電圧ダイオード (ツエナーダイオード

ド) ZD は、補機用電源 17 の充電電圧が V_L を超えて過充電されるのを防止する。

【0031】図 1において、電動機 9 の回転力 (回転数 N_m) は後輪駆動部 15 に伝達され、後輪駆動部 15 を介して後輪 16 を駆動する。図 4 に後輪駆動部の構成図を示す。(a) 図は後輪駆動部 15 をディファレンシャル (差動装置) 31 で構成した例であり、(b) 図は後輪駆動部 15 をディファレンシャル (差動装置) 31 とギアボックス 32 で構成した例である。ギアボックス 32 を追加することにより、(a) 図の構成と比較してトルクを増加することができる。

【0032】(c) 図は後輪駆動部 15 をディファレンシャル (差動装置) 31 とギアボックス 32、およびクラッチ機構 33 で構成した例であり、(a) 図の構成と比較してトルクの増加および電動機 9 のオーバランを防止することができる。

【0033】図 5 はこの発明に係る四輪駆動装置の応用例である。図 1 の駆動手段 8 と電動機 9 を接続して電動機駆動電圧 V_m を供給する接続装置 19 を用いて内燃エンジンを持たない他の車両に電動機駆動電圧 V_m を供給して駆動する例を示す。車両 (A) 40 は内燃エンジン 2 および本発明に係る四輪駆動装置 1 を備え、車両 (B) 41 は前輪 (または後輪でもよい) を駆動する電動機 (M) と接続装置 19B を備え、両車両はジョイント 42 で連結されている。

【0034】車両 (A) 40 の接続装置 19 と車両 (B) 41 の接続装置 19B を接続装置 19A で接続することにより、車両 (A) 40 から車両 (B) 41 の電動機 (M) に電動機駆動電圧 V_m を供給することができ、電動機 (M) を介して車両 (B) 41 の前輪 (または、後輪) を駆動することができる。

【0035】

【発明の効果】以上説明したようにこの発明に係る四輪駆動装置は、発電機、電動機および駆動制御手段を備え、発電機は内燃エンジンのエネルギーを電気エネルギーに変換し、駆動制御手段が電気エネルギーの供給を制御して電動機を作動するので、内燃エンジンのみの四輪駆動装置のように動力を伝達するためのドライビングシャフトのような機構を必要せず、内燃エンジンと大容量バッテリのハイブリッドで構成された四輪駆動装置のように大容量バッテリを必要としないため、車体の軽量化および車室内空間の拡張を図ることができる。

【0036】また、この発明に係る四輪駆動装置は、駆動制御手段に判定手段を備え、アクセル開度センサ、前輪および後輪に設けた回転数センサの各センサ出力に基づいて電動機への電気エネルギーの供給ならびに停止を判定するので、車両の状態に応じて自動的に四輪駆動および二輪駆動ができ、使い勝手のよい四輪駆動装置を提供することができる。

【0037】さらに、この発明に係る四輪駆動装置は、

接続手段を設け、接続手段を介して電気エネルギーを供給するので、対象となる車両と電動機を有する他の移動体とを連結し、他の移動体の車輪も駆動することができる、応用範囲の広い四輪駆動装置を提供することができる。

【0038】よって、シンプルで使い勝手のよい、利便性の高い四輪駆動装置を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】この発明に係る四輪駆動装置の全体要部構成図

10

【図2】駆動制御手段の要部ブロック構成図

【図3】図1の駆動手段の一実施例ブロック構成図

【図4】後輪駆動部の構成図

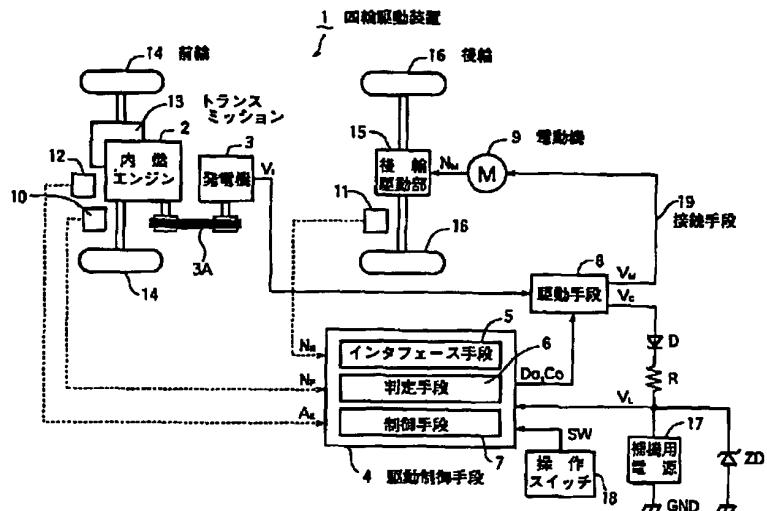
【図5】この発明に係る四輪駆動装置の応用例

【符号の説明】

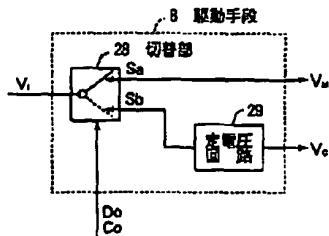
1…四輪駆動装置、2…内燃エンジン、3…発電機、3A…ベルト、4…駆動制御手段、5…インターフェース手

段、6…判定手段、7…制御手段、8…駆動手段、9…電動機、10…前輪回転数センサ、11…後輪回転数センサ、12…アクセル開度センサ、13…トランスミッション、14…前輪、15…後輪駆動部、16…後輪、17…補機用電源、18…操作スイッチ、19, 19A, 19B…接続手段、21…A/Dコンバータ、22…データ記憶部、23…基準回転数変換部、24…比較部、25…シーケンス部、26…判定部、27…状態記憶部、28…切替部、29…定電圧回路、31…ディファレンシャル、32…ギアボックス、33…クラッチ機構、40…車両A、41…車両B、42…ジョイント、Ax, Ax…アクセル開度信号、Cx, Dx…判定信号、Hx…比較データ、Jx…車両状態データ、Nx, Nx…前輪回転数信号、N1, N2…後輪回転数信号、Ns…標準回転数信号、V1…電圧、Vr…電動機駆動電圧。

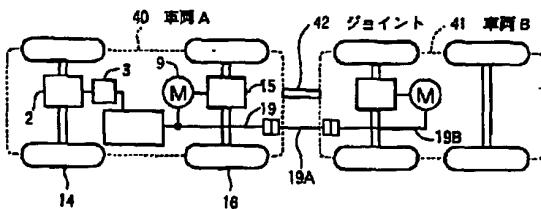
【図1】



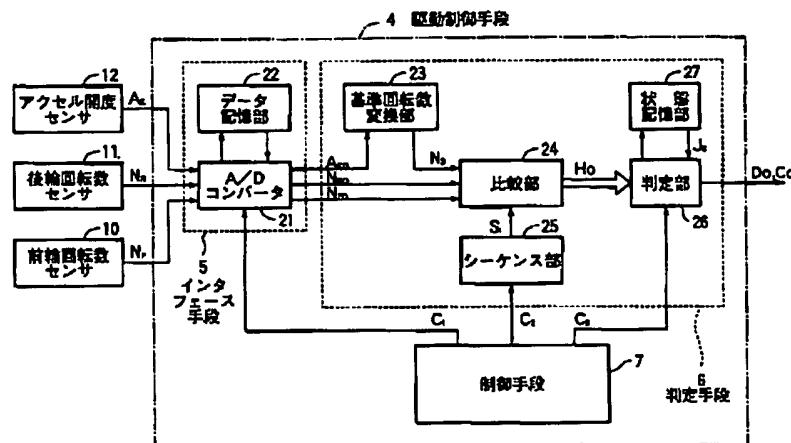
【図3】



【図5】



【図2】



【図4】

